

Kierunek: Informatyka Algorytmiczna (INA)

Specjalność: -

PRACA DYPLOMOWA
INŻYNIERSKA

**Implementacja programu GRAPHPLAN do
planowania akcji z wykorzystaniem
programowania ograniczeń**

Radosław Wojtczak

Opiekun pracy
dr Przemysław Kobyłański

Słowa kluczowe:

Planowanie

Grafy

Programowanie ograniczeń

Sztuczna inteligencja

Streszczenie

Obiektem badań poniższej pracy jest metodologia planowania o nazwie **"Graphplan"**, której esencją jest wykorzystanie struktury zwanej **grafem planującym** w trakcie ustalania optymalnego planu transformacji stanu początkowego w stan końcowy w ustalonej przestrzeni przy wykorzystaniu wcześniej zdefiniowanych operatorów.

Dodatkowym aspektem pracy jest użycie programowania ograniczeń w celu zwiększenia wydajności jak i zmniejszenia przestrzeni poszukiwań przez algorytm w trakcie generowania planu.

Ów praca składa się z formalnego opisu przytoczonego algorytmu, przedstawienia przykładów zastosowania, implementacji, której wynikiem jest graf, przedstawiający optymalny plan wykonywanych operacji oraz zmian, jakie dzięki nim zachodzą w świecie, omówienie opcjonalnych rozszerzeń, które w zależności od sytuacji mogą wpłynąć na efektywność algorytmu oraz przeprowadzonych testów, których zadaniem jest wskazanie mocnych, jak i słabych stron przedmiotu badań.

Grafy są generowane przy pomocy programu, który opiera się o moduł **graphviz**, dostępny w języku programowania **python**.

Abstract

Tutaj treść streszczenia po angielsku.

Spis treści

| | |
|--|-----------|
| Spis rysunków | IV |
| Spis tabel | V |
| Wstęp | 1 |
| 1 Wprowadzenie | 3 |
| 1.1 Planowanie | 3 |
| 1.2 Planowanie przy użyciu komputerów | 5 |
| 1.2.1 STRIPS | 5 |
| 1.2.2 ADL i PDDL | 6 |
| 1.2.3 Nowoczesne rozwiązania | 6 |
| 2 GRAPHPLAN | 7 |
| 2.1 Wprowadzenie | 7 |
| 2.2 Warunki początkowe | 7 |
| 2.3 Akcje | 8 |
| 2.3.1 Typy akcji | 9 |
| 2.4 Definiowanie świata | 10 |
| 2.5 Warstwy grafu | 11 |
| 2.6 Równoległość | 13 |
| 2.6.1 Wzajemne wykluczanie | 13 |
| 2.7 Wyszukiwanie planu | 16 |
| 2.8 Własności GRAPHPLAN'u | 18 |
| 2.9 Prosty przykład | 18 |
| 3 Programowanie ograniczeń | 19 |
| 3.1 Wprowadzenie | 19 |
| 3.2 Wykorzystanie w programowaniu w logice | 19 |
| 3.3 Obrazowe przykłady | 19 |
| 4 Implementacja | 21 |
| 4.1 Połączenia między komponentami | 21 |
| 4.2 Implementacja algorytmu | 21 |
| 4.3 Generowanie grafów | 21 |
| 4.4 Interfejs użytkownika | 21 |
| 5 Instalacja i wdrożenie | 23 |
| 5.1 Instalacja pakietu SWI-Prolog | 23 |
| 5.2 Instalacja języka Python | 23 |
| 5.3 Sposób uruchomienia programu | 23 |
| 6 Testy | 25 |
| 6.1 15 | 26 |
| 6.1.1 Wprowadzenie | 26 |

| | | |
|-----------------------------|-------------------------------|-----------|
| 6.1.2 | Przykład | 26 |
| 6.1.3 | Szczegóły implementacyjne | 26 |
| 6.1.4 | Wyniki | 26 |
| 6.1.5 | Wnioski | 26 |
| 6.2 | CargoBot | 26 |
| 6.2.1 | Wprowadzenie | 26 |
| 6.2.2 | Przykład | 26 |
| 6.2.3 | Szczegóły implementacyjne | 26 |
| 6.2.4 | Wyniki | 26 |
| 6.2.5 | Wnioski | 26 |
| 6.3 | Przemieszczanie w przestrzeni | 26 |
| 6.3.1 | Wprowadzenie | 26 |
| 6.3.2 | Przykład | 26 |
| 6.3.3 | Szczegóły implementacyjne | 26 |
| 6.3.4 | Wyniki | 26 |
| 6.3.5 | Wnioski | 26 |
| 6.4 | Wieża Hanoi | 26 |
| 6.4.1 | Wprowadzenie | 26 |
| 6.4.2 | Przykład | 26 |
| 6.4.3 | Szczegóły implementacyjne | 26 |
| 6.4.4 | Wyniki | 26 |
| 6.4.5 | Wnioski | 26 |
| 6.5 | Lis, Gęś i Ziarno | 26 |
| 6.5.1 | Wprowadzenie | 26 |
| 6.5.2 | Przykład | 26 |
| 6.5.3 | Szczegóły implementacyjne | 26 |
| 6.5.4 | Wyniki | 26 |
| 6.5.5 | Wnioski | 26 |
| 6.6 | Problem komiwojażera | 26 |
| 6.6.1 | Wprowadzenie | 26 |
| 6.6.2 | Przykład | 26 |
| 6.6.3 | Szczegóły implementacyjne | 26 |
| 6.6.4 | Wyniki | 26 |
| 6.6.5 | Wnioski | 26 |
| 6.7 | Osiem Hetmanów | 26 |
| 6.7.1 | Wprowadzenie | 26 |
| 6.7.2 | Przykład | 26 |
| 6.7.3 | Szczegóły implementacyjne | 26 |
| 6.7.4 | Wyniki | 26 |
| 6.7.5 | Wnioski | 26 |
| Podsumowanie | | 27 |
| Bibliografia | | 29 |
| A Zawartość płyty CD | | 31 |

Spis rysunków

| | | |
|------|--|----|
| 1.1 | Przeniesienie klocka z jednej półki na drugą jako przykład sytuacji dla której istnieje możliwość utworzenia planu. Po lewej stronie od strzałki znajduje się stan początkowy, natomiast po prawej- oczekiwany cel. Naturalną akcją w przedstawionym świecie jest akcja <i>przenieś</i> , która zadany klocek przenosi z jednej półki na drugą. | 4 |
| 1.2 | Problem komiwojażera (Travelling Salesman Problem, TSP). Na rysunku pomocniczym liczby symbolizują wagi krawędzi. Węzeł oznaczony kolorem czerwonym odpowiada węzłowi startowemu, do którego należy wrócić. Długości krawędzi nie zachowują wskazanych przez wagi proporcji. | 4 |
| 2.1 | Najogólniejsza forma grafu planującego. Składa się on z węzłów, zwanych stanami oraz krawędzi zwanych akcjami. Docelowo poszczególne stany oraz akcje są parami różne, jednak mogą zajść sytuacje, gdy powtórzenie któregoś z komponentów będzie wymagane do uzyskania odpowiedniego celu. | 7 |
| 2.2 | Przykładowy moment startowy przyszłego planu. Za pomocą okręgów oznaczono roboty, natomiast poprzez kwadraty oznaczone są kafelki- miejsca, po których mogą poruszać się roboty. | 8 |
| 2.3 | Obrazowe przedstawienie ruchu robota B z kafelka 3 na kafelek 2 | 9 |
| 2.4 | Obrazowe przedstawienie wszystkich akcji w pierwszym kroku algorytmu, akcje opisane przy użyciu czcionki o kolorze zielonym symbolizują akcje podtrzymujące, natomiast o kolorze czerwonym- akcje aktywne | 10 |
| 2.5 | Graficzne przedstawienie relacji sąsiedztwa dla kafelka numer 4. Kolorem kremowym oznaczono miejsca, z którymi sąsiaduje, natomiast pomarańczowym- te, z którymi nie sąsiaduje. Oznacza to, iż do kafelków pomarańczowych nie można dostać się wykonując jeden ruch | 11 |
| 2.6 | Modyfikacja do grafu planującego wprowadzona w poprzednich podrozdziałach. Wprowadzono zależności akcji od stanu poprzedniego, oraz stanu następnego od akcji. | 12 |
| 2.7 | Przedstawienie sposobu wyznaczania warstw w algorytmie planującym. Poziom stanów oraz akcji wchodzący w skład danej warstwy wyróżniony jest poprzez konkatenaację nazwy oraz liczby symbolizującej numer warstwy. | 12 |
| 2.8 | Przykład możliwości zastosowania równoległości w planowaniu działania. Należy zauważyć, iż ruchy robotów w żaden sposób ze sobą nie kolidują. | 13 |
| 2.9 | Przykład świata, w którym wprowadzenie równoległości dla pierwszej warstwy algorytmu jest niemożliwe. Dwa roboty próbują przejść na ten sam kafelek w tej samej jednostce czasu, co z perspektywy kafelka powoduje konflikt. Odpowiednio kolorami: czerwonym i niebieskim oznaczono roboty, oraz kafelki, które są ich celem. | 14 |
| 2.10 | Urywek planu przedstawiający sytuację, w której dwa stany powstają w sposób niespójny. Zgodnie z założeniami akcje oznaczone są przy pomocy prostokątów, stany- okręgów, między akcjami a stanami czerwone linie symbolizują które stany są efektami których akcji, natomiast linie niebieskie między akcjami symbolizują powstałe między nimi <i>mutexy</i> | 15 |
| 2.11 | Przykład wykluczania się akcji aktywnych z podtrzymującymi | 15 |
| 2.12 | Przykład świata, w którym każdy z robotów próbuje przesunąć się na sąsiadujący z lewej strony klocek. Uwidoczniona sytuacja jest przykładem wykluczających się akcji | 16 |
| 2.13 | Sytuacja początkowa świata, dla którego odbędzie się przykładowe generowanie planu. Kolorem niebieskim zaznaczono kafelek docelowy robota | 17 |



| | |
|--|----|
| 2.14 Warunki początkowe omawianego świata. Obrazki ułatwiające analizę przykładu w całości zostały wykonane przez oprogramowanie utworzone na rzecz pracy. | 17 |
| 2.15 Wygenerowane akcje na podstawie warunków początkowych | 18 |
| 2.16 Wygenerowany drugi stan grafu bezpośrednio wynikający z pierwszego poziomu akcji . . . | 18 |

Spis tabel



Wstęp

Celem pracy jest zaimplementowanie algorytmu do planowania akcji o nazwie **GRAPHPLAN**, który po raz pierwszy został sformalizowany i opisany w pracy pod tytułem **"Fast Planning Through Planning Graph Analysis"**[1] przez Panów: Avrima L. Blum'a i Merricka L. Furst'a. Praca składa się z sześciu rozdziałów.

W rozdziale pierwszym poruszono aspekty historyczne odnośnie planowania akcji przy użyciu komputerów oraz jaką rolę pełni w niej GRAPHPLAN, dokonano teoretycznego porównania algorytmu względem nowoczesnych metod z przytoczonej dziedziny informatyki.

W rozdziale drugim poddano dogłębną analizę implementowanego algorytmu- dokładnie opisano jego strukturę, warstwy, z których się składa oraz własności, które wyróżniają go na tle innych rozwiązań problemów związanych z planowaniem. W celu łatwiejszego przyswojenia mechanizmów stojących za GRAPHPLAN'em w trakcie opisu wprowadzono liczne proste przykłady wraz z grafikami wygenerowanymi przy pomocy narzędzi stworzonych na potrzeby ów pracy.

W rozdziale trzecim rozwinęto pojęcie programowania ograniczeń, wprowadzając formalną definicję, podstawowe słownictwo niezbędne do zrozumienia idei stojącej za tym sposobem programowania, omówiono benefity płynące z wykorzystania tego podejścia oraz przedstawiono obrazowo schemat funkcjonowania na podstawie prostych przykładów.

Rozdział czwarty skupia się na szczegółach implementacyjnych: wybranych językach programowania oraz technologiach wykorzystywanych również w warstwach graficznych programu. Dokonano szczegółowego opisu interfejsu użytkownika oraz jego możliwości, połączeń między komponentami oraz ważniejszych funkcji stanowiących trzon pracy.

Rozdział piąty przedstawia sposób instalacji oraz instrukcję obsługi programu, jak i instalowania wszystkich niezbędnych komponentów wykorzystywanych w pracy, w których skład wchodzi interpretery jak i kompilatory używanych języków programowania oraz wszystkie biblioteki i moduły.

Rozdział szósty przedstawia przeprowadzone testy, które badają możliwości algorytmu w wcześniej spreparowanych środowiskach. W tej części została przeprowadzona analiza wydajnościowa algorytmu, weryfikacja wygenerowanych planów pod względem poprawności oraz porównanie otrzymanych wyników z innymi powszechnie wykorzystywanymi metodami planowania. Każdy z testów zawiera w sobie wniosek, w którym odbywa się zbiorcza ocena wszystkich wyżej wymienionych aspektów.

Końcowy rozdział stanowi zbiorcze podsumowanie pracy z komentarzem odnośnie potencjalnych rejonów, w których algorytm mógłby znaleźć swoje zastosowanie.



Rozdział 1

Wprowadzenie

1.1 Planowanie

Codziennie ludzie używają słowa "plan" w różnych kontekstach: firma planuje rozkład palet na magazynie, trener planuje strategię na najbliższy mecz, student planuje jak rozwiązać zadanie na kolokwium, czy chociażby człowiek codziennie planuje listę zakupów.

Mimo różnych kontekstów istnieją wyodrębnione wspólne cechy każdego z planów:

Definicja 1.1 *Warunki początkowe* - stan świata przed zastosowaniem akcji. W dalszej części pracy również określane jako **stany początkowe**.

- Każdy plan musi mieć jasno zadeklarowane warunki początkowe. Dzięki dokładnej wiedzy o świecie możliwym jest poprawne określenie akcji, przy pomocy których wprowadzane są modyfikacje obecnego stanu aż do otrzymania zadowalających rezultatów. Dla przykładu, firma musi wiedzieć ile oraz jakie palety przybędą na magazyn zanim rozpocznie planowanie rozkładu dostawy na magazynie.

Definicja 1.2 *Akcja* - działanie zmieniające przedstawiony świat w ściśle określony sposób. W dalszej części pracy również określana jako **operator**.

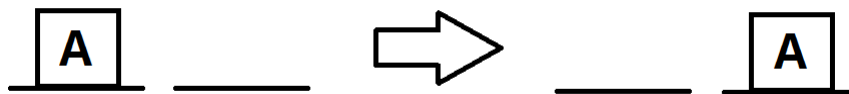
- Akcje pozwalają na modyfikację przedstawionego świata. Każda z akcji składa się z podmiotu, na który działa oraz czynności, która jest względem wskazanego podmiotu wykonywana. Przykładem dobrze określonej akcji może być przeniesienie klocka z jednego stolika na drugi- składa się ona z podmiotu w postaci klocka, oraz czynności w postaci przenoszenia, które możemy traktować w ogólniejszy sposób jako ruch. Czynności mogą różnić się od siebie w kwestii skomplikowania, najważniejszym jest, aby były określone poprawnie i aby były wykonalne w zdefiniowanym świecie.

Definicja 1.3 *Cel* - Oczekiwany stan świata.

- Kwintesencją każdego planu jest cel, który należy uzyskać. Zwyczajowo plany składają się z celów możliwych do osiągnięcia ze stanu początkowego przy pomocy zdefiniowanej operacji, jednakże trzeba wziąć pod uwagę sytuację, w której niemożliwym jest uzyskanie wskazanego celu, szczególnie próbując automatyzować pojęcie planowania.

Przy pomocy powyższych definicji możliwym jest sformalizowanie pojęcia stojącego za słowem **plan**.

Definicja 1.4 *Plan*- lista akcji, której zastosowanie do stanu początkowego powoduje jego zmianę do stanu określonego w ramach celu.



Rysunek 1.1: Przeniesienie klocka z jednej półki na drugą jako przykład sytuacji dla której istnieje możliwość utworzenia planu. Po lewej stronie od strzałki znajduje się stan początkowy, natomiast po prawej – oczekiwany cel. Naturalną akcją w przedstawionym świecie jest akcja *przenieś*, która zadany klocek przenosi z jednej półki na drugą.

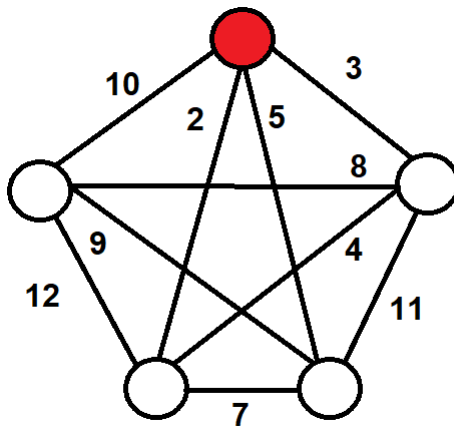
Łatwo zauważyć na podstawie przykładu 1.1, iż można utworzyć wiele planów, które dla danego stanu początkowego osiągają wskazany cel. Dla powyższej sytuacji naturalnym planem jest przeniesienie klocka A z platformy po lewej na platformę po prawej, lecz nie jest to jedyna możliwość. Również satysfakcjonującym planem zgodnie z wprowadzoną wyżej definicją byłaby następująca sekwencja akcji:

1. Przenieś klocek A z lewej platformy na prawą
2. Przenieś klocek A z prawej platformy na lewą
3. Przenieś klocek A z lewej platformy na prawą

Generowanie rekurencyjne nieskończonych planów poprzez bezużyteczne przestawienia ”w miejscu”, mimo tego, iż zawiera się w definicji 1.4, nie jest oczekiwanym efektem. Proces planowania odbywa się po to, by wykonać transformację świata przy jak najmniejszym nakładzie sił w jak najkrótszym czasie. Z tego względu wprowadzono pojęcie **planu optymalnego**.

Definicja 1.5 Plan optymalny– Plan o minimalnej liczbie kroków satysfakcjonujący wskazany cel.

W dalszej części pracy słowo **plan** najczęściej będzie utożsamiane z planem optymalnym. Wprowadzenie powyższej definicji wiąże się z powstaniem bardzo ważnego pytania: *Jak utworzyć plan optymalny?*. Bazując na przykładach takich jak 1.1 złudną może być myśl, iż generowanie optymalnych planów jest rzeczą prostą. Niech kolejny przykład będzie tego dowodem.



Rysunek 1.2: Problem komiwojażera (Travelling Salesman Problem, TSP). Na rysunku pomocniczym liczby symbolizują wagi krawędzi. Węzeł oznaczony kolorem czerwonym odpowiada węzłowi startowemu, do którego należy wrócić. Długości krawędzi nie zachowują wskazanych przez wagi proporcji.

Problem komiwojażera jest popularnym zagadnieniem optymalizacyjnym, którego istotą jest wskazanie ścieżki o najmniejszej sumie wag krawędzi, która przechodzi dokładnie jeden raz przez każdy wierzchołek i wraca do wierzchołka startowego. Często problem wędrującego komiwojażera przedstawiany jest przy pomocy kuriera oraz domów, które musi odwiedzić (za wierzchołek startowy uważa się magazyn, w którym kurier rozpoczyna swoją pracę). Mimo faktu, iż w przykładzie 1.2 występuje jedynie 5 miejsc, w

których musi zatrzymać się kurier, utworzenie optymalnego planu dla przedstawionej sytuacji jest nielada wyzwaniem. Z tego powodu ludzie postanowili skorzystać z potężnych mocy obliczeniowych komputerów przy generowaniu bardziej skomplikowanych planów.

1.2 Planowanie przy użyciu komputerów

1.2.1 STRIPS

W 1971 roku Panowie: Richard Fikes oraz Nils Nilsson z Stanford Research Institute (SRI International, jeden z najsłynniejszych na świecie ośrodków badawczych) zdecydowali się na przedstawienie światu nowego podejścia w dziedzinie planowania o nazwie **STRIPS** (**ST**anford **R**esearch **I**nstitute **P**roblem **S**olver)[2]. **STRIPS** rozwiązuje wskazany problem poprzez przeszukiwanie wszystkich stanów świata, aż do momentu gdy znajdzie taki, w którym wskazane cele są spełnione. Ważnym założeniem programu jest istnienie ciągu akcji, który gwarantuje otrzymanie celu. Zadanie to jest realizowane poprzez znalezienie sekwencji operatorów, która konwertuje wymodelowany stan początkowy, w model, w którym wszystkie zdefiniowane cele są spełnione. Definicje operatorów, stanu początkowego oraz celu są niemalże identyczne jak 1.1, 1.2 i 1.3, z tym, że definicja Akcji została w naturalny sposób rozwinięta o ciąg przyczynowo-skutkowy. Zauważono, iż w skład każdej akcji poza samą czynnością wchodzi dwie składowe, nazywane środowiskowymi- warunki zajścia oraz efekty zajścia.

Definicja 1.6 *Warunkiem- zajścia akcji jest istnienie odpowiedniej konfiguracji świata, dzięki której akcja może zostać wykonana.*

Definicja 1.7 *Efektem- zajścia akcji są zmiany, które zaszły w przedstawionym świecie ze względu na jej wykonanie.*

Mówiąc kolokwialnie, każda akcja ma swoją przyczynę oraz swój skutek. **Przyczyną** akcji w przykładzie 1.1 jest znajdowanie się klocka na lewej platformie. Gdyby klocek A znajdował się na prawej platformie, wykonanie akcji przesunięcia klocka z platformy lewej na prawą nie mogłoby zostać wykonane, natomiast **efektem** akcji jest przeniesienie klocka na prawą platformę. Łatwo zauważyć, iż brak innych obiektów na platformie prawej jest niezbędny, aby klocek mógł zostać tam przeniesiony. Kolejną naturalną obserwacją jest stwierdzenie, iż przeprowadzenie akcji dodaje nam nowe informacje o świecie w dwóch kontekstach:

- Dodającym- pojawienie się lub podtrzymanie danej składowej świata
- Usuwającym- pozbawienie świata danej składowej

Po wykonaniu czynności z przykładu 1.1 wyróżniamy trzy typy nowych informacji:

- Warunek- Obecność klocka na lewej platformie, prawa platforma jest pusta
- Efekt dodający- Obecność klocka na prawej platformie
- Efekt usuwający - Platforma lewa jest pusta

W rozważanym podejściu każda z czynności zdefiniowana jest przy pomocy wyżej wskazanych trzech składowych.

Takie zdefiniowane świata okazuje się wystarczające do rozwiązywania problemów pokroju rearanżacji obiektów czy nawigowania w ściśle zdefiniowanej przestrzeni, czego najlepszym przykładem, jest pierwszy robot do realizacji ów zadań- **Shakey**. Shakey był pierwszym robotem, który dzięki zainstalowanemu oprogramowaniu, posiadał umiejętność analizy własnego otoczenia. Dzięki zaimplementowanemu podejściu STRIPS (oczywiście z odpowiednimi dostosowaniami do sytuacji) był w stanie rozwiązywać problemy z zakresu wyznaczania drogi, czy planowania rozmieszczenia obiektów w pokojach. Ze względu na swoją innowacyjność i przełomowość często jest nazywany archetypem dzisiejszych autonomicznych samochodów czy militarnych dronów.

Dzięki swojej roli w rozwoju planowania z użyciem komputerów, STRIPS został dodatkowo wyróżniony- od jego nazwy pochodzi języki opisu świata korzystający z trójki: stan początkowy, akcja oraz cel. Przez następne lata rozwiązania w obszarze planowania silnie bazowały na wprowadzonym w powyższej pracy opisie świata.



1.2.2 ADL i PDDL

TO-DO

1.2.3 Nowoczesne rozwiązania

TO-DO

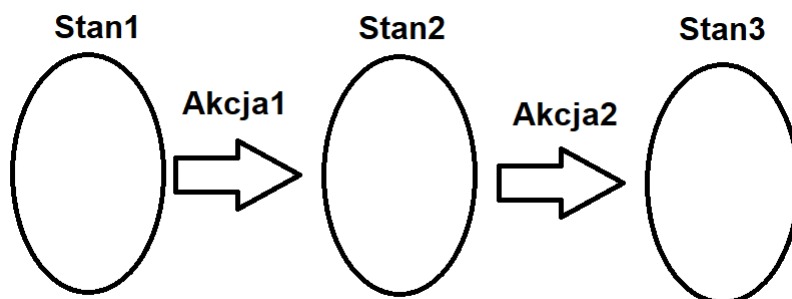
Między powstaniem metodologii STRIPS a jej rozszerzeniami w postaci ADL lub PDDL powstawały również inne podejścia, w tym silnie bazujący na grafach i ich możliwościach algorytm o wdzięcznej nazwie **GRAPHPLAN**.

Rozdział 2

GRAPHPLAN

2.1 Wprowadzenie

GRAPHPLAN jest algorytmem do planowania akcji działający w dziedzinie zdefiniowanej przez język STRIPS, dodatkowo bazuje na paradygmacie, który autorzy algorytmu określają jako "graf planujący"[1].



Rysunek 2.1: Najogólniejsza forma grafu planującego. Składa się on z węzłów, zwanych stanami oraz krawędzi zwanych akcjami. Docelowo poszczególne stany oraz akcje są parami różne, jednak mogą zająć sytuacje, gdy powtórzenie któregoś z komponentów będzie wymagane do uzyskania odpowiedniego celu.

Pierwotną ideę grafu planującego przedstawiono na obrazku 2.1. W trakcie dalszego omawiania metodologii GRAPHPLAN powyższa rycina będzie pojawiała się ponownie z coraz to większym poziomem szczegółowości. Ze względu na fakt, iż Graphplan opiera się na języku STRIPS musi mieć jasno zdefiniowane: stan początkowy, akcje oraz cel, który pragniemy uzyskać. Dzięki swojej strukturze Graphplan w swojej naturze podobny jest do programowania dynamicznego.

2.2 Warunki początkowe

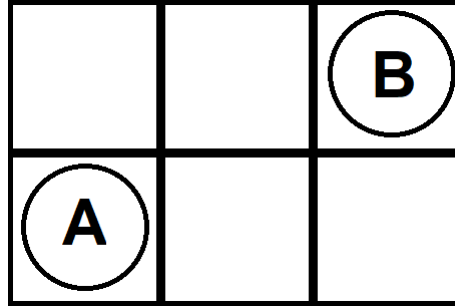
Definicja 2.1 *Zasada zamkniętego świata* - Zasada, wedle której pojęcia, które nie są ściśle opisane w świecie są nieprawdziwe.

GRAPHPLAN, w odróżnieniu od człowieka, musi być w posiadaniu całej wiedzy o świecie, aby móc rozpocząć działanie. Przez całą wiedzę o świecie rozumie się posiadanie informacji na temat każdego obiektu oraz jego stanu. Wiąże się to ściśle z faktem, iż GRAPHPLAN operuje zgodnie z definicją 2.1. Przed dalszą częścią pracy należy dokonać pewnego wyróżnienia. Słowo **stan** pojawia się w dwóch znaczeniach: stan jako pojedyncza informacja o obiekcie w świecie (Przykład: klocek B na stole numer 3) oraz stan, jako zbiór wszystkich takich informacji w danym momencie czasu. Z tego względu wprowadzono nowe pojęcie- "Poziom stanów", które należy stosować jako oznaczenie wszystkich informacji o świecie w danym momencie.



Definicja 2.2 Poziom stanów - Zbiór informacji o stanach wszystkich obiektów w świecie w danej jednostce czasu t

Szczególnym poziomem stanów jest poziom oznaczany jako pierwszy i nazywany **Warunkami początkowymi**, którego poprawne zdefiniowanie jest kluczowym aspektem w kontekście uzyskania poprawnego wyniku przez algorytm. Analizując ponownie przykład 1.1 mylnym jest myśleć, iż jedyną informacją, jaką algorytm powinien posiadać o świecie jest pobyt klocka A na lewej platformie. Również istotną informacją jest brak klocka na platformie prawej, czyli informacja, że jest on *pusty*. Mimo poczucia nadmiarowości tej informacji, w dalszej części pracy wyjaśni się, dlaczego ta informacja jest niezbędna do uzyskania poprawnego wyniku. Przykład świata przedstawionego oraz skonstruowanego dla niego stanu początkowego:



Rysunek 2.2: Przykładowy moment startowy przyszłego planu. Za pomocą okręgów oznaczono roboty, natomiast poprzez kwadraty oznaczone są kafelki- miejsca, po których mogą poruszać się roboty.

Na powyższym przykładzie, zgodnie z ideą Graphplanu wyszczególniamy 6 stanów początkowych. Dodatkowo należy doprecyzować pojęcie bycia robota na danym kafelku. Wykonano to przy pomocy dwuargumentowej relacji *na*, która jako pierwszy argument przyjmuje sygnaturę robota, a na drugim- numer kafelka. Na potrzeby przykładu ustalono, iż numerowanie odbywa się rzędami od lewej do prawej. Zgodnie z tymi ustaleniami pozycję robotów A i B możemy określić w następujący sposób: $na(A,4)$ oraz $na(B,3)$. Również pustota kafelków należy sformalizować wprowadzając relację jednoargumentową o nazwie *pusty*, która przyjmuje jako argument numer pustego kafelka. Reasumując, zbiorem stanów początkowy dla analizowanego przykładu 2.2 jest:

$$\{pusty(1),pusty(2),na(B,3),na(A,4),pusty(5),pusty(6)\} \quad (2.1)$$

2.3 Akcje

Posiadając dobrze określony stan początkowy następnym krokiem będzie zdefiniowanie akcji. Zgodnie z 1.2 oraz wzmiance o akcjach w planerze STRIPS, akcja musi składać się z trzech komponentów:

- Czynności
- Warunków zajścia
- Efektów zajścia

Z tego powodu każdą z akcji będziemy traktować jako trójkę

$$A = (C,W,E) \quad (2.2)$$

gdzie każda z liter odpowiada pierwszej literze wyżej wymienionego pojęcia. W skład efektów wchodzi dwa pojęcia wprost z terminologii STRIPS- dodające i usuwające. Dzięki takiemu podziałowi łatwiejszym będzie zachowanie silnego podziału między przyczynami a efektami akcji. Jedyną czynnością, którą należy brać pod uwagę w ramach 2.2 jest czynność *ruch*, którą definiujemy jako trzyargumentową relację:

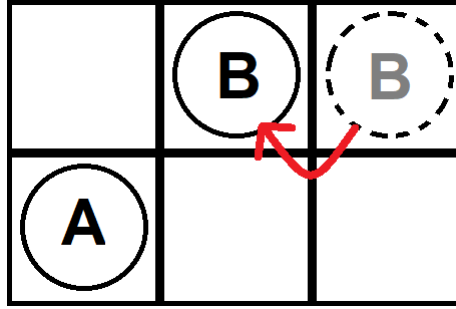
$$ruch(R,S,D) \quad (2.3)$$

, gdzie R odpowiada robotowi, który musi się przemieścić z kafelka oznaczonego literą S (kafelki startowy) na kafelek oznaczony literą D (kafelki docelowy).

Następnymi składowymi są odpowiednio *Warunki* jak i *Efekty*. Warunki traktujemy jako zbiór wszystkich stanów, które muszą być prawdziwe w danej jednostce czasu. Jeśli choć jeden stan nie jest spełnialny, opisywana akcja nie może zostać wykonana w danym ruchu. Efekty natomiast definiujemy jako następującą parę:

$$E = (D, U) \quad (2.4)$$

gdzie D oznacza efekty dodające, a U- efekty usuwające.



Rysunek 2.3: Obrazowe przedstawienie ruchu robota B z kafelka 3 na kafelek 2

Niech rozpatrywaną akcją będzie przemieszczenie robota B z pozycji 3 na pozycję 2, przedstawiona na 2.3. Biorąc pod uwagę, iż stanem początkowym jest 2.1 Warunkami zajścia zdarzenia będą: $na(R, S)$ oraz $pusty(D)$. Dla efektów natomiast sytuacja wygląda następująco: efektami dodającymi są $na(R, D)$ oraz $pusty(S)$, które informują o tym, iż klocek wykonał ruch z kafelka S na kafelek D, a efektami usuwającymi $\sim na(R, S)$ oraz $\sim pusty(D)$, które informują o tym, iż kafelek S został zwolniony, oraz robot nie znajduje się już na kafelku S. Przy pomocy matematycznego symbolu negacji wyrażono nieprawdziwość danego stanu. Ze względów estetycznych oraz ułatwiających analizowanie pracy negacje stanów w dalszej części pracy wyrażono również przy pomocy polskiej partykuły przeczącej **nie**. Dla przykładu pojęcia $\sim pusty(1)$ oraz $niepusty(1)$ z perspektywy wprowadzonej terminologii są tożsame.

Posiadając następującą wiedzę poniżej zdefiniowano jedyną akcję znajdującą się w prezentowanym przykładzie:

$$A = (ruch(R, S, D), \{na(R, S), pusty(D)\}, \{na(R, D), pusty(S), \sim na(R, S), \sim pusty(D)\}) \quad (2.5)$$

Podstawiając za $R = B$, $S = 3$, a $D = 2$ otrzymujemy następującą akcję:

$$A = (ruch(B, 3, 2), \{na(B, 3), pusty(2)\}, \{na(B, 2), pusty(3), \sim na(B, 3), \sim pusty(2)\}) \quad (2.6)$$

Analogicznie można zdefiniować ruch na kafelek numer 6, oraz dwa ruchy dla robota o sygnaturze A.

2.3.1 Typy akcji

Definicja 2.1 znajduje również swoje odzwierciedlenie w akcjach. Niech rozpatrywanym przykładem będzie wciąż przykład 2.2. W pierwszym kroku wykonano akcję $ruch(B, 3, 2)$. Z perspektywy człowieka jest to wystarczająca informacja, aby móc wydedukować, co we wskazanym etapie generowania planu dzieje się z robotem A. Otóż robot A w pierwszym ruchu zostaje na tym samym kafelku. Jednakże ze względu na zamkniętość świata algorytmu należy go również poinformować go o tym, w jakim stanie po pierwszym kroku ma znajdować się robot A. Wykonywane jest to przy pomocy akcji, zwanych **akcjami potrzebującymi**.

Definicja 2.3 Akcja podtrzymująca - Akcja, która przenosi stan obiektu w czasie t nienaruszonym do poziomemu stanów w czasie $t + 1$

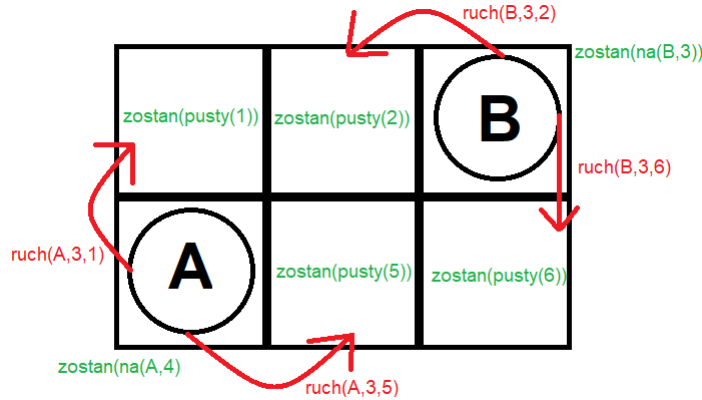
Akcjami podtrzymującymi należy również informować świat o stanach kafelków, które nie brały udziału w akcji robota B. Przykładem takiego jest kafelek 1, który w stanie początkowym, jak i w stanie następnym ciągle zachowuje swój stan jako pusty. Akcje podtrzymujące oznaczono słowem kluczowym **zostań**. Ponadto akcja typu *ruch*, które aktywnie zmienia stan świata w dalszej części pracy otrzyma miano **akcji aktywnej**.

Definicja 2.4 Akcja aktywna - Akcja, która zmienia stan obiektu między stanami w czasie t i $t + 1$.

Posiadając powyższy podział akcji poniżej przedstawiono pełen zbiór akcji w pierwszym kroku algorytmu. Wartym odnotowania jest, iż ze względów estetycznych podawanie akcji podtrzymujących będzie często pomijane, jednakże nie można zapomnieć o ich występowaniu oraz o ich kluczowej roli w generowaniu precyzyjnego planu.

$$\text{Akcje} = \{ \text{zostan}(\text{pusty}(1)), \text{zostan}(\text{pusty}(2)), \text{zostan}(\text{pusty}(5)), \text{zostan}(\text{pusty}(6)), \text{zostan}(\text{na}(B,3)), \text{zostan}(\text{na}(A,4)), \text{ruch}(B,3,2), \text{ruch}(B,3,6), \text{ruch}(A,4,1), \text{ruch}(A,4,5) \}$$

Należy również nadmienić, iż podobnie jak w stanach, dla akcji wprowadza się pojęcie **Stanu akcji**, które funkcjonuje jako zbiór składający się ze wszystkich możliwych akcji do wykonania w danej jednostce czasu.



Rysunek 2.4: Obrazowe przedstawienie wszystkich akcji w pierwszym kroku algorytmu, akcje opisane przy użyciu czcionki o kolorze zielonym symbolizują akcje podtrzymujące, natomiast o kolorze czerwonym- akcje aktywne

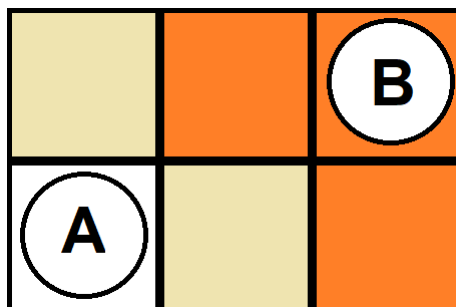
2.4 Definiowanie świata

Zdecydowanie najtrudniejszym aspektem modelowania świata jest dokładne przedstawienie wszystkich zależności, jakie algorytm musi znać, aby mógł bezbłędnie wnioskować w prezentowanej przestrzeni. Analizując przykład 2.2 dokonano przedstawienia schematu generowania poziomu stanów początkowych oraz poziomu akcji. Zadając pytanie algorytmowi *Jakie działania należy podjąć, aby jak najszybciej przesunąć robota A z klocka 4 na klocek 6* algorytm odpowie w następujący sposób: $\text{ruch}(A,4,6)$, jednakże przyglądając się uważnie przedstawionemu światu zauważono, iż taki plan byłby realny jedynie, gdyby akcja *ruch* oznaczała latanie- wtedy faktem jest, iż istnieje możliwość pominięcia kafelka 5 podczas przemieszczenia. Niespójność ta pojawiła się z faktu, iż w żadnym momencie nie określono w jaki sposób dokładnie funkcjonuje czynność oznaczona jako *ruch*. Wedle definicji 2.5 wszystkie warunki, aby robot mógł przemieścić się z kafelka 4 na 6 zostały spełnione.

Naprawić ten problem można przy pomocy uściślenia wykonywanej czynności. Do tego potrzebne będzie wprowadzenie relacji *sasiad*, która przyjmuje dwa argumenty- numery kafelków, które ze sobą sąsiadują. Zakładając, iż sąsiadujące kafelki to takie, które mają wspólną ścianę, sąsiadami kafelka 1 są kafelki: 2 oraz 4. Dla pozostałych przestrzeni dokonano analogicznego wygenerowania listy sąsiadów. Dzięki tej operacji, akcję *ruch* zdefiniowano w następujący sposób:

$$\text{ruch}(R,S,D):-\text{sasiad}(S,D) \quad (2.7)$$

Czynność ruchu w powyższym przypadku została określona zgodnie z semantyką języka programowania **PROLOG**. Należy to rozumieć w następujący sposób: po lewej stronie znaku **:-** znajduje się *konkluzja*, natomiast po prawej- *przesłanka*. Naturalnym odczytem przedstawionej sytuacji będzie zdanie "Jeśli kafelki *S* i *D* są sąsiadami to możliwym do wykonania jest ruch między tymi kafelkami"



Rysunek 2.5: Graficzne przedstawienie relacji sąsiedztwa dla kafelka numer 4. Kolorem kremowym oznaczono miejsca, z którymi sąsiaduje, natomiast pomarańczowym- te, z którymi nie sąsiaduje. Oznacza to, iż do kafelków pomarańczowych nie można dostać się wykonując jeden ruch

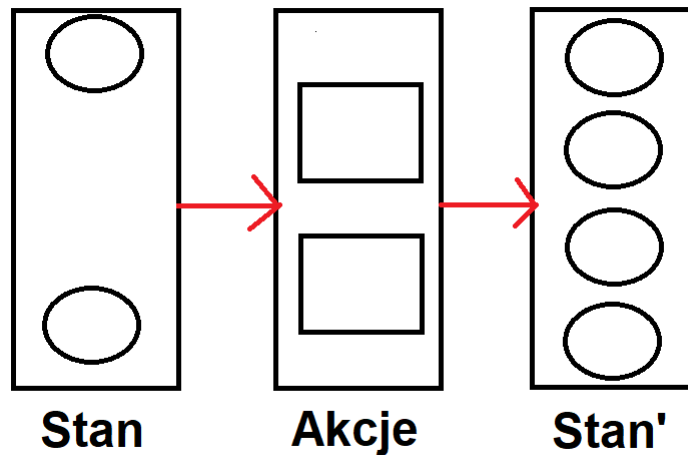
Taka definicja ruchu pozwala w skuteczny sposób oddać intuicję, która wynika z poglądowego obrazka przedstawiającego rozpatrywany świat. Niewystarczającym jest określenie relacji *sasiad*(1,2), gdyż wedle tego faktu kafelek pierwszy sąsiaduje z kafelkiem drugim, jednakże nie oznacza to, iż kafelek drugi sąsiaduje z kafelkiem pierwszym. Z tego dla każdej pary kafelków *A* i *B* do zbioru sąsiadów należy dodać dwie relacje: *sasiad*(*A*,*B*) oraz *sasiad*(*B*,*A*). Inna sytuacja byłaby, gdyby ruch był możliwy jedynie w jedną stronę, jednakże tutaj taki stan rzeczy nie występuje.

Oprócz definicji sąsiedztwa należy również zabezpieczyć się przed sytuacją, gdy dwa roboty będą chciały w tym samym momencie znaleźć się na tym samym kafelku. Dodatkowo kafelek *A* nie może znajdować się w dwóch stanach jednocześnie: *pusty*(*A*) oraz *na*(*R*,*A*), gdzie *R* oznacza dowolnego robota. Wymodelowanie tych ograniczeń jest prostym, lecz istotnym zadaniem implementując przedstawianą metodologię, które zostanie poruszone w ramach przedstawiania pojęcia "wzajemnego wykluczania".

Odpowiednie wymodelowanie świata wedle wzorców języka STRIPS może wydawać się trudnym oraz żmudnym zajęciem, jednakże przebrnąwszy przez ten etap algorytm jest zwarty i gotowy do generowania planów dla wprowadzonych celów.

2.5 Warstwy grafu

Składowe planu grafującego można podzielić na dwa typy: jeden, wyszczególniony jako poziomy stanów oraz drugi- poziomy akcji. Aby lepiej uwidocznąć zależność poziomu akcji od warunków początkowych oraz zależność kolejnego poziomu stanów od efektów akcji graf planujący z 2.1 ulegnie lekkiej modyfikacji.

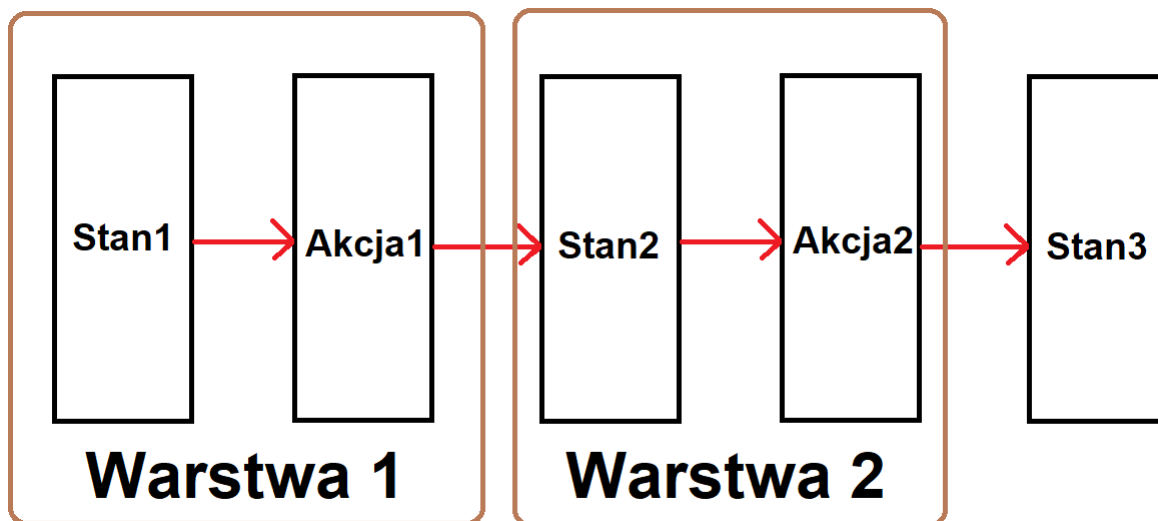


Rysunek 2.6: Modyfikacja do grafu planującego wprowadzona w poprzednich podrozdziałach. Wprowadzono zależności akcji od stanu poprzedniego, oraz stanu następnego od akcji.

Następnym krokiem będzie wprowadzenie definicji **Warstwy grafu**

Definicja 2.5 *Warstwą* - grafu nazywamy połączenie poziomy stanów oraz wynikającego z niego poziomu akcji

Przez i -tą warstwę grafu oznaczono stan świata w i -tym momencie czasu. Ze względu na charakterystykę planera czas traktowany jest w sposób dyskretny- każda ze zdefiniowanych akcji zajmuje zawsze tyle samo czasu oraz zawsze kończy się tym samym efektem. Poziomy stanów jak i poziomy akcji należące do tej samej i -tej warstwy nazywamy poprzez dołączenie do ich nazwy numeru, odpowiadającego obecnej iteracji algorytmu iteracji algorytmu.



Rysunek 2.7: Przedstawienie sposobu wyznaczania warstw w algorytmie planującym. Poziomy stanów oraz akcji wchodzący w skład danej warstwy wyróżniony jest poprzez konkatencję nazwy oraz liczby symbolizującej numer warstwy.

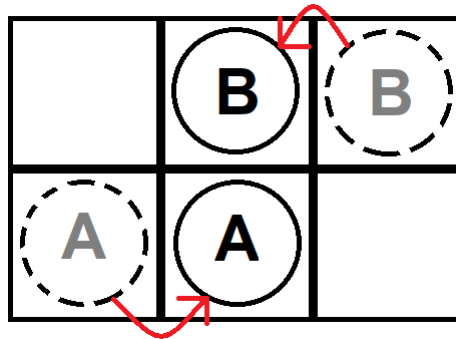
Dzięki wprowadzeniu definicji warstwy po wygenerowaniu planu natychmiast wiadomo ile kroków należy wykonać, a co za tym idzie- ile czasu należy poświęcić, aby osiągnąć ustalony cel.

2.6 Równoległość

W poprzednich paragrafach na pojedynczym poziomie akcji rozpatrywano co najwyżej jedną akcję aktywną, jednakże główną siłą GRAPHPLANU, jest możliwość jego reprezentacji jako częściowego porządku. To pozwala w prosty sposób wprowadzić pojęcie równoległości między akcjami.

Definicja 2.6 Dwie (lub więcej) akcje mogą zostać wykonane *równolegle*, gdy po ich wykonaniu w tej samej warstwie i , warstwa $i + 1$ nie będzie zawierała w sobie żadnych sprzeczności.

Przyglądając się rysunkowi 2.2 od razu należy zauważyć, iż w stanie początkowym ruch robota A nie wpływa w żaden sposób na otoczenie robota B. Z tego względu dwie przykładowe akcje $ruch(A,4,5)$ oraz $ruch(B,3,2)$ wręcz należy wykonać w tej samej jednostce czasu, czyli w pierwszym poziomie akcji.



Rysunek 2.8: Przykład możliwości zastosowania równoległości w planowaniu działania. Należy zauważyć, iż ruchy robotów w żaden sposób ze sobą nie kolidują.

Po wprowadzeniu definicji równoległości, również definicja kroku musi ulec ewolucji.

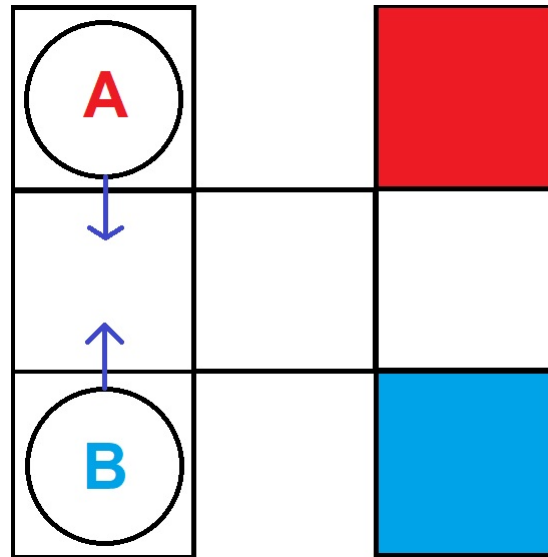
Definicja 2.7 *Krokiem* algorytmu nazywamy zbiór wszystkich możliwych do realizacji akcji w danej warstwie.

Dzięki naniesionej poprawce pozbywamy się łatki mówiącej o tym, iż pojedyncza zmiana stanu jest ściśle związana z jedną akcją. W tym miejscu należy zauważyć, iż poprzednie analizy zawierały spore uproszczenie, gdyż akcje podtrzymujące również należą do kroku algorytmu, co zostało zaprezentowane w trakcie kreowania pierwszej warstwy akcji dla rozpatrywanego przykładu.

Istnieją przypadki, gdy podmiot realizujący plan nie jest w stanie wykorzystać benefitów płynących z możliwości dokonywania akcji równolegle, na przykład ze względu na ograniczone zasoby. GRAPHPLAN również rozwiązuje ten problem, pozwalając przekształcać swój częściowy porządek na porządek liniowy w dość dowolny sposób. Otóż akcje z danej warstwy mogą być wykonywane w dowolnej kolejności, gdyż w żaden sposób ze sobą nie kolidują. Z perspektywy algorytmu najważniejszym jest, aby stan świata i i $i + 1$ był zgodny z informacjami jakie posiada o świecie. Zgodnie z przykładem 2.9 widać, iż to, czy akcja $ruch(A,4,5)$ zostanie wykonana przed akcją $ruch(B,3,2)$ lub to, czy akcja $ruch(B,3,2)$ odbędzie się przed $ruch(A,4,5)$ - efekt końcowy jest identyczny.

2.6.1 Wzajemne wykluczanie

Twórcy algorytmy wprowadzając równoległość, zdawali sobie sprawę z mocy tego podejścia. Dzięki temu ogromna liczba planów ulega redukcji jeśli chodzi o wymagany czas wykonania. Jednakże równoległość wprowadza kolejny istotny problem w prezentowanym świecie, a mianowicie- co, gdy wykonanie dwóch akcji będzie wprowadzało sprzeczność w następnym poziomie świata? Sytuacja ta została przedstawiona na poniższym rysunku



Rysunek 2.9: Przykład świata, w którym wprowadzenie równoległości dla pierwszej warstwy algorytmu jest niemożliwe. Dwa roboty próbują przejść na ten sam kafelek w tej samej jednostce czasu, co z perspektywy kafelka powoduje konflikt. Odpowiednio kolorami: czerwonym i niebieskim oznaczono roboty, oraz kafelki, które są ich celem.

Zmusiło to twórców algorytmu do wprowadzenia pojęcia **relacji wykluczania**. O akcjach wzajemnie się wykluczających (ang. actions mutually exclusive, **mutex**) wspomiano w ramach definiowania świata. Pojęcie ów można określić w następujący sposób:

Definicja 2.8 *Relacją wzajemnie wykluczającą się - jest relacją między akcjami(stanami), która informuje o tym, iż nie istnieje plan taki, aby dwie wybrane akcje(stany) mogły być prawdziwe w tej samej jednostce czasu t*

Przykładem stanów wykluczających jest para: $pusty(1)$ oraz $\sim pusty(1)$. Kafelek nie może być pusty jak i niepusty jednocześnie. Przykład dwóch akcji wykluczających przedstawiono na rysunku 2.9. Należy zauważyć, iż wzajemne wykluczanie się jest rozpatrywane warstwowo. Kolejnym naturalnym krokiem jest ustalenie, kiedy akcje oraz stany są ze sobą w relacji wykluczającej.

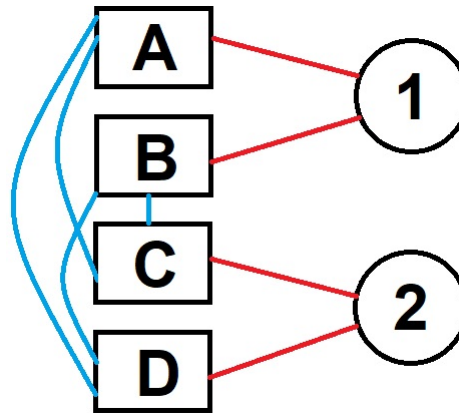
Wykluczanie się stanów

Dwa stany są ze sobą w relacji wzajemnie wykluczającej w dwóch następujących przypadkach:

1. Negacja- przypadek, w którym jeden ze stanów jest negacją drugiego
2. Niespójne powstanie- wszystkie akcje z poprzedniej warstwy, które prowadzą do utworzenia ów stanów są ze sobą parami w relacji wykluczającej

Ze względu na naturalność pojęcia negacji zbędnym jest wprowadzenie większego przykładu niż przedstawienie, iż dla każdego obiektu istnieje para stanów znajdujących się w relacji wykluczającej. Niech za przykład posłuży pustość kafelka. Kafelek nie może być jednocześnie pusty, jak i niepusty, co sprowadza się, iż stan $pusty(kafelek)$ jak i $\sim pusty(kafelek)$ są niemożliwe do zawarcia w jednej warstwie planu.

Dla kontrastu przedstawienie przypadku, w którym zachodzi **niespójne powstawanie** jest trudniejsze i wymaga użycia przykładowej ilustracji:



Rysunek 2.10: Urywek planu przedstawiający sytuację, w której dwa stany powstają w sposób niespójny. Zgodnie z założeniami akcje oznaczone są przy pomocy prostokątów, stany- okręgów, między akcjami a stanami czerwone linie symbolizują które stany są efektami których akcji, natomiast linie niebieskie między akcjami symbolizują powstałe między nimi *mutexy*

Zgodnie z nienaturalnym przykładem 2.10 należy zauważyć, iż stany 1 oraz 2 nie mogą znajdować się jednocześnie w planie ze względu na to, iż każda z akcji, która generuje stan 1 (B,C) znajduje się w relacji wzajemnie wykluczającej z każdą akcją, która generuje stan 2 (C,D). Oznacza to, iż ów dwa stany powstają w sposób **niespójny**.

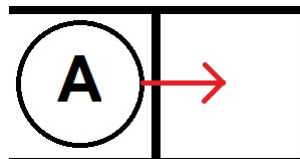
Z reguły ten typ wykluczeń występuje po większej liczbie kroków dla bardziej rozbudowanych światów jak i planów.

Wykluczanie się akcji

Dwie akcje mogą być ze sobą w relacji wzajemnie wykluczającej w trzech następujących przypadkach:

1. Niespójny efekt- przypadek, w którym zbiór efektów jednej z akcji jest negowany przez zbiór efektu drugiej
2. Przeszkadzanie - przypadek, w którym jedna z akcji usuwa warunki zajścia akcji drugiej
3. Konkurencyjne potrzeby- przypadek, w którym warunki zajścia akcji są ze sobą w relacji wykluczającej.

Poniższe przykłady w obrazowy sposób przedstawiają każdy w wyżej wymienionych przypadków:



Rysunek 2.11: Przykład wykluczania się akcji aktywnych z podtrzymującymi

Na pierwszy rzut oka wydawać by się mogło, iż niemożliwym jest wygenerowanie dwóch akcji znajdujących się w relacji wykluczania dla przykładu 2.11, jednakże istnieją dwie takie pary:

$$zostan(na(A,lewy)),ruch(A,lewy,prawy) \quad (2.8)$$

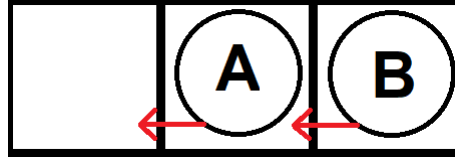
oraz

$$zostan(pusty(prawy))orazruch(A,lewy,prawy) \quad (2.9)$$

Wynika to z faktu, iż zbiór efektów jednej akcji z powyższych par jest negowany przez drugi. Zbiorem efektów akcji $zostan(na(A, lewy))$ jest $na(A, lewy)$, jednakże zbiorem efektów $ruch(A, lewy, prawy)$ jest ciut większy zbiór:

$$na(A, prawy), \sim na(A, lewy), pusty(lewy), \sim pusty(prawy) \quad (2.10)$$

Widać, iż efekt $\sim na(A, lewy)$ jest negacją efektu $na(A, lewy)$. Akcje podtrzymujące i aktywne względem tego samego obiektu zawsze sobą ze sobą w relacji wykluczającej ze względu na **niespójny efekt**.



Rysunek 2.12: Przykład świata, w którym każdy z robotów próbuje przesunąć się na sąsiadujący z lewej strony klocek. Uwidoczniona sytuacja jest przykładem wykluczających się akcji

Idea przedstawiona na rysunku 2.12 jest ciekawym przykładem, pozwalającym zrozumieć dokładniej definicję słowa **równoległość** odnośnie planów generowanych przez GRAPHPLAN. Gdyby roboty poruszając się z tą samą szybkością ruszyły w tym samym momencie to wykonanie ów sekwencji akcji byłoby w zupełności możliwe, jednakże w sekcji 2.6 wspomniano, iż każdy z wygenerowanych planów musi być możliwy do przedstawienia w postaci porządku liniowego, czyli plan równoległy może zostać przerobiony w dowolny sposób na plan, w którym każda z akcji wykonywana jest po kolei. Zgodnie z omawianym przykładem sprowadzenie ów planu do dowolnej postaci liniowej jest niemożliwe, gdyż istnieje konfiguracja, w której to najpierw robot B miałby wykonać ruch, jednakże jest to niemożliwe ze względu na obecność robota A na kafelku będącym jego celem podróży. Dodatkowe wprowadzenie ograniczeń na konwersję planów równoległych na liniowe jest bardziej skomplikowanym zagadnieniem, którego omówienie nastąpi w sekcji odpowiedzialnej za możliwe rozwinięcia algorytmu.

Z powyższego opisu wynika, iż omawiane relacje ruchu są ze sobą w relacji wzajemnie wykluczającej z powodu **przeszkadzania**. Kłócka A do wykonania ruchu potrzebuje znajdować się na kafelku środkowym, co oznacza, iż kafelek środkowy musi być niepusty, jednakże kłócka B potrzebuje, aby ów kafelek był pusty. Relacja wykluczająca między tymi stanami bezpośrednio generuje wykluczanie się tych akcji.

Ponadto, omawiane akcje w ilustracji 2.12 znajdują się w relacji wykluczającej z powodu **Konkurencyjnych potrzeb**. Robot B przy przesunięciu na środkowy kafelek wymaga, aby on był pusty, natomiast robot A przy przesunięciu z środkowego klocka musi się na nim znajdować, czyli kafelek musi być niepusty. Stany pusty i niepusty względem kafelka są w oczywistej relacji wykluczającej co automatycznie generuje wykluczenie się wspomnianej pary akcji. Przykład ów przedstawia, iż jedna para akcji może być ze sobą w relacji wykluczającej z kilku powodów, jednakże algorytm rozpatrując parę akcji podchodzi do tego w sposób binarny, co oznacza, iż patrzy jedynie czy znajdują się w relacji wykluczającej czy nie, nie interesuje go liczba sposobów, na które ów relację można utworzyć.

Należy zauważyć, iż dzięki wprowadzeniu relacji wzajemnego wykluczania pozbyto się porównań wielu akcji, których zajście jest niemożliwe w tej samej warstwie grafu. Koszt jaki został poniesiony ze względu na zapamiętywanie dodatkowych informacji o relacjach między akcjami jest często zaniedbywalny, ze względu na ogrom benefitów w postaci mniejszej liczbie sprawdzeń, a co za tym idzie- szybsze działanie algorytmu.

2.7 Wyszukiwanie planu

Zdefiniowawszy wszystkie niezbędne elementy planera należy wskazać, w jaki sposób przy posiadaniu całej wiedzy wygenerowanej przez graf planujący. Wykonywane jest to w następujący sposób:

1. Rozpoczynając od stanu początkowego, zgodnie z opisanymi w poprzednich sekcjach metodami, odbywa się generowanie kolejnych warstw grafu, biorąc pod uwagę informację o **mutexach** między akcjami oraz stanami

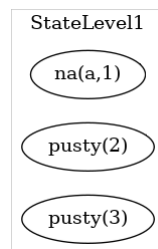
2. Dla każdej nowo utworzonej warstwy i dokonywane jest sprawdzenie, czy wszystkie założenia z celu nie znajdują się w ów poziomie stanów. Jeśli odpowiedź jest negatywna, odbywa się dalsze generowanie planu zgodnie z 1. Jednak, gdy wszystkie stany celu znajdują się na poziomie i dochodzi do generowania planu.
3. Dla każdego stanu z celów na poziomie i dochodzi do wybrania akcji, dzięki której został on wygenerowany. Ów operacja dokonywana jest dla każdego stanu. Jeżeli dobrane akcje są ze sobą w relacji wykluczającej, należy spróbować innej kombinacji akcji. Jeśli wszystkie doборы akcji zawiodą należy wygenerować kolejną warstwę grafu i ponownie, w warstwie $i + 1$, rozpocząć cały proces
4. Jeśli jednak istnieje dobór akcji taki, że nie występuje między nimi relacja wykluczania, należy dla każdego stanu znajdującego się w zbiorze warunków zajścia wspomnianych akcji wykonać procedurę z kroku 3.
5. Jeśli dojdzie do niepowodzenia na którymkolwiek z etapów powrotu do stanu wyjściowego algorytm podejmuje próbę odpowiedniego doboru akcji na ostatnio sprawdzonym poziomie. Brak niepowodzenia na ścieżce powrotu od warstwy i do warunków początkowych świadczy o tym, iż istnieje sekwencja akcji pozwalająca otrzymać stany zdefiniowane z celu w określonym przez stany początkowe świecie, co oznacza, iż jest możliwym utworzenie odpowiedniego **planu**.

Aby precyzyjnie przedstawić działanie algorytmu w następnej części programu przeprowadzono rozbudowę analizę konkretnego przykładu:



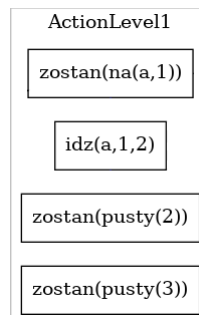
Rysunek 2.13: Sytuacja początkowa świata, dla którego odbędzie się przykładowe generowanie planu. Kolorem niebieskim zaznaczono kafelek docelowy robota

[2.13](#) przedstawia świat, w którym robot A z kafelka 1 próbuje przedostać się do kafelka 3 (Kafelki ponownie numerowane są od lewej strony do prawej).



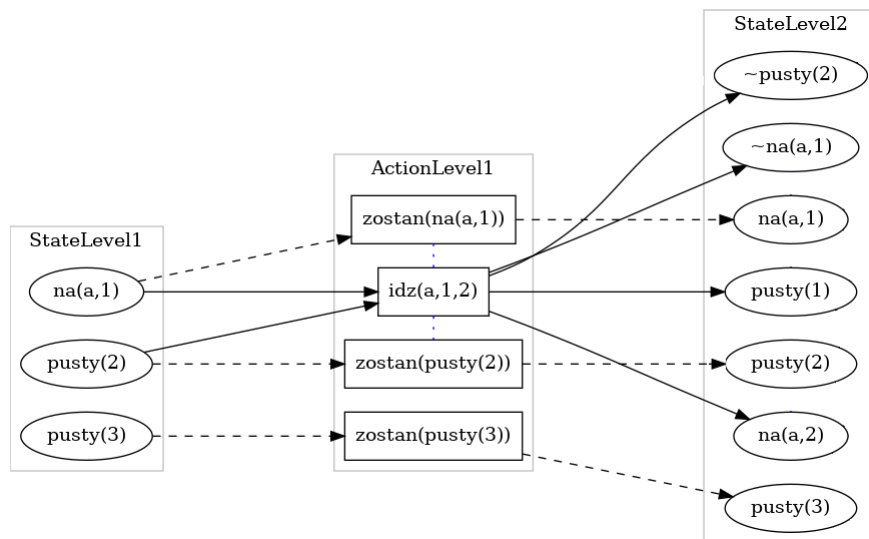
Rysunek 2.14: Warunki początkowe omawianego świata. Obrazki ułatwiające analizę przykładu w całości zostały wykonane przez oprogramowanie utworzone na rzecz pracy.

W powyższy sposób zaprezentowano stan początkowy świata. Wszystkie definicje relacji takich jak **na**, **idz**, **zostan**, czy **pusty** wprowadzono w podrozdziałach [2.2](#) i [2.3](#). W wygenerowanych przez oprogramowanie grafach **poziomy stanów** określane są poprzez swój angielski odpowiednik **StateLevel**. Podobnie z **poziom akcji** i **ActionLevel**.



Rysunek 2.15: Wygenerowane akcje na podstawie warunków początkowych

Następnie przystąpiono do wygenerowania wszystkich możliwych akcji. Postąpiono zgodnie ze wskazówkami z podrozdziału 2.3. Dodajemy niezbędne krawędzie wynikające z warunków, jak i efektów każdej z akcji oraz mutexy.



Rysunek 2.16: Wygenerowany drugi stan grafu bezpośrednio wynikający z pierwszego poziomu akcji

Przy pomocy efektów akcji automatycznie wykreowano następny poziom stanów. Zgodnie z schematem planowania należy sprawdzić, czy oczekiwany cel $na(A,3)$ znajduje się w zbiorze stanów poziomu drugiego. Po szybkiej analizie okazuje się, iż cel nie znajduje się na wskazanym poziomie, więc należy dokonać rozszerzenia grafu planującego o kolejny poziom. Następuje to w sposób analogiczny.

2.8 Własności GRAPHPLAN'u

2.9 Prosty przykład

Rozdział 3

Programowanie ograniczeń

3.1 Wprowadzenie

3.2 Wykorzystanie w programowaniu w logice

3.3 Obrazowe przykłady



Rozdział 4

Implementacja

4.1 Połączenia między komponentami

4.2 Implementacja algorytmu

4.3 Generowanie grafów

4.4 Interfejs użytkownika



Rozdział 5

Instalacja i wdrożenie

5.1 Instalacja pakietu SWI-Prolog

5.2 Instalacja języka Python

5.3 Sposób uruchomienia programu





Rozdział 6

Testy

6.1 15

6.1.1 Wprowadzenie

6.1.2 Przykład

6.1.3 Szczegóły implementacyjne

6.1.4 Wyniki

6.1.5 Wnioski

6.2 CargoBot

6.2.1 Wprowadzenie

6.2.2 Przykład

6.2.3 Szczegóły implementacyjne

6.2.4 Wyniki

6.2.5 Wnioski

6.3 Przemieszczanie w przestrzeni

6.3.1 Wprowadzenie

6.3.2 Przykład

6.3.3 Szczegóły implementacyjne

6.3.4 Wyniki

6.3.5 Wnioski

6.4 Wieża Hanoi

6.4.1 Wprowadzenie

6.4.2 Przykład

6.4.3 Szczegóły implementacyjne

6.4.4 Wyniki

6.4.5 Wnioski

Podsumowanie

W podsumowaniu należy określić stan zakończonych prac projektowych i implementacyjnych. Zaznaczyć, które z zakładanych funkcjonalności systemu udało się zrealizować. Omówić aspekty pielęgnacji systemu w środowisku wdrożeniowym. Wskazać dalsze możliwe kierunki rozwoju systemu, np. dodawanie nowych komponentów realizujących nowe funkcje.

W podsumowaniu należy podkreślić nowatorskie rozwiązania zastosowane w projekcie i implementacji (niebanalne algorytmy, nowe technologie, itp.).



Bibliografia

- [1] Fast planning through planning graph analysis. Web pages: <https://www.cs.cmu.edu/~avrim/Papers/graphplan.pdf> [ostatni dostęp: 21.10.2022].
- [2] Strips: A new approach to the application of theorem proving to problem solving. Web pages: <http://ai.stanford.edu/~nilsson/OnlinePubs-Nils/PublishedPapers/strips.pdf> [ostatni dostęp: 07.11.2022].



Załącznik A

Zawartość płyty CD

W tym rozdziale należy krótko omówić zawartość dołączonej płyty CD.

